

# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2001-056224

(43)Date of publication of application : 27.02.2001

(51)Int.Cl.

G01C 19/56

G01P 9/04

(21)Application number : 11-231098

(71)Applicant : MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD

(22)Date of filing : 18.08.1999

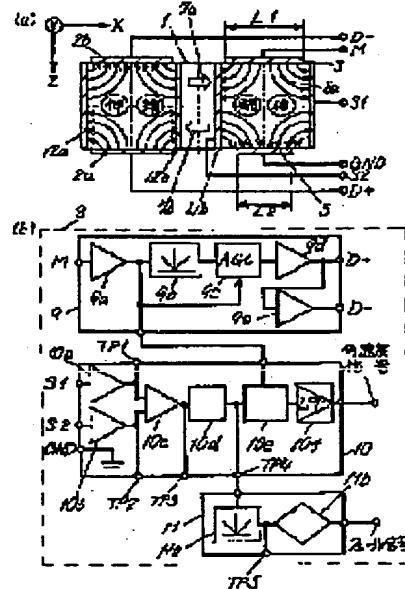
(72)Inventor : YUKAWA JUNICHI  
MATSUBARA KATSUNORI

## (54) ANGULAR SPEED SENSOR

### (57)Abstract:

**PROBLEM TO BE SOLVED:** To detect a failure when an abnormality occurs in a detection electrode or a circuit in an angular speed sensor.

**SOLUTION:** This angular speed sensor consists of an element part constituted by a piezoelectric body having first excitation parts 2a, 2b giving drive vibration to a vibration body 1, a vibration detection part 3 detecting a vibration level of the vibration body 1, and Coriolis detection parts 4a, 4b detecting Coriolis vibration corresponding to an input angular speed and a circuit part 9 having a drive circuit 8 which inputs a signal of the vibration detection part 3 and outputs a signal to the first excitation parts 2a, 2b and a detection circuit inputting signals of the Coriolis detection parts 4a, 4b. The circuit part 9 has a level deciding circuit 11b judging an abnormal level of a charge in the Coriolis detection parts 4a, 4b to constitute the angular velocity sensor having a fail detection part 11 which is an output means outputting when an abnormality is detected. The Coriolis detection parts 4a, 4b include drive vibration component exceeding a reference level of the level deciding circuit 11b singly, and electrode arrangement of the element part is adjusted to reduce the drive vibration component below the reference level after synthesis.



## LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

THIS PAGE BLANK FOR 14

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開2001-56224

(P2001-56224A)

(43)公開日 平成13年2月27日(2001.2.27)

(51)Int.Cl.

G 01 C 19/56  
G 01 P 9/04

識別記号

F I

G 01 C 19/56  
G 01 P 9/04

テ-マコト(参考)

2 F 1 0 5

審査請求 未請求 請求項の数7 OL (全7頁)

(21)出願番号

特願平11-231098

(22)出願日

平成11年8月18日(1999.8.18)

(71)出願人 000005821

松下電器産業株式会社

大阪府門真市大字門真1006番地

(72)発明者 湯河 潤一

大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器  
産業株式会社内

(72)発明者 松原 克憲

大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器  
産業株式会社内

(74)代理人 100097445

弁理士 岩橋 文雄 (外2名)

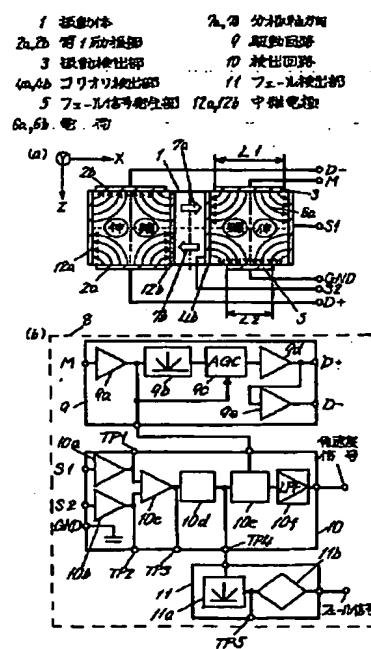
Fターム(参考) 2F105 AA02 BB09 BB20 CC01 CD02  
CD06 CD11

(54)【発明の名称】 角速度センサ

(57)【要約】

【課題】 角速度センサに検出電極または回路に異常が生じた場合の故障検出を目的とする。

【解決手段】 振動体1にドライブ振動を与える第1励振部2a, 2bと、振動体1の振動レベルを検出する振動検出部3と、入力角速度に応じたコリオリ振動を検出するコリオリ検出部4a, 4bとを持つ圧電体で構成した素子部と、振動検出部3の信号を入力とし第1励振部2a, 2bへの信号を出力する駆動回路8と、コリオリ検出部4a, 4bの信号を入力とする検出回路を持つ回路部9で構成し、回路部9はコリオリ検出部の電荷の異常レベルを判定するレベル判定回路11bを有し、異常を検出した時に出力する出力手段であるフェール検出部11を持つ角速度センサで、コリオリ検出部4a, 4bには単独ではレベル判定回路11bの基準レベル以上のドライブ振動成分を含み、合成後は基準レベル以下になるよう素子部の電極配置を調整した。



【特許請求の範囲】

【請求項 1】 振動体にドライブ振動を与える第1励振部と、振動体の振動レベルを検出する振動検出部と、入力角速度に応じて生ずるコリオリ振動を検出する少なくとも2つのコリオリ検出部とを有する圧電体で構成された素子部と、前記振動検出部からの信号を入力とし前記第1励振部への信号を出力する駆動回路と、前記コリオリ検出部からの信号を入力とする検出回路を有する回路部によって構成され、前記回路部は少なくともコリオリ検出部に生ずる電荷の異常レベルを判定するレベル判定回路を有し、異常を検出した場合に出力する出力手段を有した角速度センサにおいて、前記各々のコリオリ検出部には単独では前記レベル判定回路の基準レベル以上のドライブ振動成分を含み、かつ合成後は基準レベル以下になるように前記素子部の電極配置を調整した角速度センサ。

【請求項 2】 電極をトリミングすることにより、2つのコリオリ検出部の出力の合成後のドライブ振動成分をほぼ0に調整した請求項1に記載の角速度センサ。

【請求項 3】 振動体にドライブ振動を与える第1励振部と、振動体の振動レベルを検出する振動検出部と、入力角速度に応じて生ずるコリオリ振動を検出するコリオリ検出部とを有する圧電体で構成された素子部と、前記振動検出部からの信号を入力とし前記第1励振部への信号を出力する駆動回路と、前記コリオリ検出部からの信号を入力とする検出回路を有する回路部によって構成され、前記振動検出部の信号を入力として90°位相シフトした信号を出力する第2駆動回路と、それにより疑似コリオリ振動を誘発させる第2励振部と、外部トリガーにより前記第2駆動回路の第2励振部への接続を断続するスイッチ部とを有する角速度センサ。

【請求項 4】 振動体にドライブ振動を与える第1励振部と、振動体の振動レベルを検出する振動検出部と、入力角速度に応じて生ずるコリオリ振動を検出するコリオリ検出部とを有する圧電体で構成された素子部と、前記振動検出部からの信号を入力とし前記第1励振部への信号を出力する駆動回路と、前記コリオリ検出部からの信号を入力とする検出回路を有する回路部によって構成され、第2の振動検出部と、その信号を入力として90°位相シフトした信号を出力する第2駆動回路と、それにより疑似コリオリ振動を誘発させる第2励振部と、外部トリガーにより前記第2駆動回路の第2励振部への接続を断続するスイッチ部とを有する角速度センサ。

【請求項 5】 低周波の発振器と、変調器とを有し、前記変調器は第2駆動回路の信号を搬送波として前記発振器の信号で振幅変調をかけた信号を出力し、この信号を第2励振部に印加した請求項3または4に記載の角速度センサ。

【請求項 6】 素子部が圧電体のバイモルフ構造である請求項1～5のいずれか1つに記載の角速度センサ。

【請求項 7】 第2駆動回路は素子部のドライブインピーダンスの温度特性に応じた補正を施した請求項3～6のいずれか1つに記載の角速度センサ。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は車両のブレーキ制御やロールエアバックシステムに用いられる角速度センサに関するものである。

【0002】

【従来の技術】従来の角速度センサとして電装技術会会報(Vol. 38, No. 3, 1994年)第26ページから33ページに発表されたものが知られている。この角速度センサは音叉振動体に振動を与える励振部と、振動体の振動レベルを検出する手段と、角速度に応じて生ずるコリオリ力を検出する検出手段と、前記振動レベルを検出する手段の出力信号を增幅する第1の増幅器と前記第1の増幅器からの出力電圧の位相を90度シフトした電圧を前記比較部からの出力電圧によって増幅する増幅度が変化し音叉振動体の振幅を一定に制御するよう前記励振部に接続した可変利得増幅器より構成している。

【0003】

【発明が解決しようとする課題】上記従来技術では検出電極と検出回路との接続ラインの断線、もしくは検出電極の劣化による感度の変化、検出回路の故障が生じたとしてもこれを検出することが困難でありセンサの信頼性を確保する妨げとなっていた。

【0004】本発明は上記従来の問題点を解決するもので角速度センサの故障、劣化に対してもこれを検出できる機能を有する角速度センサを提供することを目的とする。

【0005】

【課題を解決するための手段】上記課題を解決するため本発明は、振動体にドライブ振動を与える第1励振部と、振動体の振動レベルを検出する振動検出部と、入力角速度に応じて生ずるコリオリ振動を検出する少なくとも2つのコリオリ検出部とを有する圧電体で構成された素子部と、前記振動検出部からの信号を入力とし前記第1励振部への信号を出力する駆動回路と、前記コリオリ検出部からの信号を入力とする検出回路を有する回路部によって構成され、前記回路部は少なくともコリオリ検出部に生ずる電荷の異常レベルを判定するレベル判定回路を有し、異常を検出した場合に出力する出力手段を有した角速度センサにおいて、前記各々のコリオリ検出部には単独では前記レベル判定回路の基準レベル以上のドライブ振動成分を含み、かつ合成後は基準レベル以下になるように前記素子部の電極配置を調整した構成であるため、コリオリ検出部から検出回路への入力線が1本断線した際にレベル判定回路によりこの異常を検出することが可能となる。

### 【0006】

【発明の実施の形態】本発明の請求項1に記載の発明は、振動体にドライブ振動を与える第1励振部と、振動体の振動レベルを検出する振動検出部と、入力角速度に応じて生ずるコリオリ振動を検出する少なくとも2つのコリオリ検出部とを有する圧電体で構成された素子部と、前記振動検出部からの信号を入力とし前記第1励振部への信号を出力する駆動回路と、前記コリオリ検出部からの信号を入力とする検出回路を有する回路部によって構成され、前記回路部は少なくともコリオリ検出部に生ずる電荷の異常レベルを判定するレベル判定回路を有し、異常を検出した場合に输出する出力手段を有した角速度センサにおいて、前記各々のコリオリ検出部には単独では前記レベル判定回路の基準レベル以上のドライブ振動成分を含み、かつ合成後は基準レベル以下になるよう前に記素子部の電極配置を調整した構成であるため、コリオリ検出部から検出回路への入力線が1本断線した際にレベル判定回路によりこの異常を検出することが可能となる。

【0007】本発明の請求項2に記載の発明は、電極をトリミングすることにより、2つのコリオリ検出部の出力の合成後のドライブ振動成分をほぼ0に調整した請求項1に記載の角速度センサであるため、検出回路の周期検波回路部に入力される駆動振動成分を極めて低く抑えることが可能となるため、検出回路の位相ずれの温度特性に起因する角速度センサの出力の温度ドリフトを低減することが可能となる。

【0008】本発明の請求項3に記載の発明は、振動体にドライブ振動を与える第1励振部と、振動体の振動レベルを検出する振動検出部と、入力角速度に応じて生ずるコリオリ振動を検出するコリオリ検出部とを有する圧電体で構成された素子部と、前記振動検出部からの信号を入力とし前記励振部への信号を出力する駆動回路と、前記コリオリ検出部からの信号を入力とする検出回路を有する回路部によって構成され、前記振動検出部の信号を入力として90°位相シフトした信号を出力する第2駆動回路と、それにより疑似コリオリ振動を誘発させる第2励振部と、外部トリガーにより前記第2駆動回路の第2励振部への接続を断続するスイッチ部とを備えた構成であるため、疑似コリオリ振動を発生させることにより回路部を含めた角速度センサータルでの自己診断が可能となる。

【0009】本発明の請求項4に記載の発明は、振動体にドライブ振動を与える第1励振部と、振動体の振動レベルを検出する振動検出部と、入力角速度に応じて生ずるコリオリ振動を検出するコリオリ検出部とを有する圧電体で構成された素子部と、前記振動検出部からの信号を入力とし前記第1励振部への信号を出力する駆動回路と、前記コリオリ検出部からの信号を入力とする検出回路を有する回路部によって構成され、第2の振動検出部

と、その信号を入力として90°位相シフトした信号を出力する第2駆動回路と、それにより疑似コリオリ振動を誘発させる第2励振部と、外部トリガーにより前記第2駆動回路の第2励振部への接続を断続するスイッチ部とを備えた構成であるため、請求項3と同様に疑似コリオリ振動を発生させることにより回路部を含めた角速度センサータルでの自己診断が可能となる。

【0010】本発明の請求項5に記載の発明は、低周波の発振器と、変調器とを有し、前記変調器は第2駆動回路の信号を搬送波として前記発振器の信号で振幅変調をかけた信号を出し、この信号を第2励振部に印加した請求項3または請求項4記載の角速度センサであるため、疑似コリオリ振動の発生により交流の角速度信号相当を発生させることができるとなる。これにより角速度センサのローパス・フィルタを含めたほぼ完全な自己診断が可能となる。

【0011】本発明の請求項6に記載の発明は、素子部が圧電体のバイモルフ構造である請求項1～5のいずれか1つに記載の角速度センサであるため、極めて簡単な構成でこれらの発明を実現可能となる。

【0012】本発明の請求項7に記載の発明は、第2駆動回路は素子部のドライブインピーダンスの温度特性に応じた補正を施した請求項3～6のいずれか1つに記載の角速度センサであるため、環境温度によらず安定した疑似コリオリ振動を発生させることができとなり、更に信頼性の高い自己診断が可能となる。

【0013】以下、本発明の実施の形態について図面を用いて説明する。

【0014】(実施の形態1) 図1は本発明の実施の形態1における角速度センサを示す図である。

【0015】図1(a)において1は圧電体によって構成され厚み方向に積層されたバイモルフ音叉型角速度センサの振動体で、7a, 7bはそれぞれの層の分極軸方向を示したもので、2a, 2bは振動体1に駆動振動を誘発させるための第1励振部、3は振動体1の振動レベルを検出するために振動体1に設けられた電極からなる振動検出部、5は振動検出部3に対向する面に配置され、かつ振動検出部3の電極よりもその幅が小さくなるように形成されたフェール信号発生部、4a, 4bは角速度に応じて生ずるコリオリ力を検出するために振動体1に設けられた電極からなるコリオリ検出部を示す。

【0016】一方図1(b)は回路部8を示し、9は駆動回路、10はコリオリ検出部4a, 4bの電極に生ずる電荷を入力とし角速度の大きさに応じた電圧に変換する検出回路、11はコリオリ検出部4a, 4bに過大な電荷が発生することによる検出回路10の動作の不具合を検出するためにレベル判定回路を設けたフェール検出部である。

【0017】駆動回路9は振動体1の振動検出部(M端子)3に接続され、振動検出部3が検出した振動体1の

振動に起因する電荷を増幅するモニタアンプ 9 a と、その出力を全波整流する整流回路 9 b と、振動体 1 の振幅を一定にコントロールするためのオート・ゲイン・コントロール (A G C) 9 c と、振動体 1 の第 1 励振部 2 a (D+端子)、2 b (D-端子) に接続され振動体 1 を駆動する駆動アンプ 9 d、9 e より構成され、振動体 1 をその共振周波数で振動させる。

【0018】この時第 1 励振部 2 a、2 b には駆動アンプ 9 d、9 e より逆相の交流信号が印加されている。この第 1 励振部 2 a の電極に印加された駆動電流は中継電極 1 2 a、1 2 b を経て第 1 励振部 2 b の電極に流れ、この電流の X 軸方向成分により駆動振動を引き起こす応力が発生する。ここで振動体 1 は圧電体により構成されているため、中継電極 1 2 a、1 2 b は第 1 励振部 2 a、2 b の電極とで形成される容量成分で自動的に第 1 励振部 2 a、2 b の両電極間の中点電位にバイアスされる。

【0019】検出回路 1 0 は、コリオリ検出部 4 a (S 1 端子)、4 b (S 2 端子) に接続され、振動体 1 に回転角速度が加わりコリオリ力に基づきコリオリ検出部 4 a、4 b に発生した電荷を増幅するセンサアンプ 1 0 a、1 0 b とそれを差動合成する差動合成部 1 0 c と、90° の位相シフトを行う位相シフタ 1 0 d と、振動体 1 の振動により変調されたコリオリ振動による信号を復調する同期検波器 1 0 e と、不要帯域を遮断すると共に DC 増幅を行なうローパスフィルタ 1 0 f より構成され、角速度信号を出力する。

【0020】フェール検出部 1 1 は、位相シフタ 1 0 d の出力を入力とし、それを全波整流する整流回路 1 1 a と、そのレベルを判定するレベル判定回路 1 1 b から構成され、センサの異常時には D I A G 信号を外部のコンピュータ等へ出力する。

【0021】ここで図 1 (a) は振動体 1 の断面図で、駆動振動状態のある瞬間に示しており、その駆動振動に起因する電荷が 6 a、6 b である。

【0022】通常バイモルフ音叉構造振動型角速度センサでは電荷 6 a、6 b は等しくなるため、コリオリ検出部 4 a、4 b の電極には振動検出部 3 より電荷 6 a が流れ込み、回路部 8 の GND 端子に接続されたフェール信号発生部 5 に電荷 6 b が吐出されることにより駆動振動成分は相殺され、コリオリ振動成分のみが出力される。

【0023】しかしながら本発明ではフェール信号発生部 5 の電極幅 (L 2) を振動検出部 3 の電極幅 (L 1) よりも小さくなるように形成することにより、あえて駆動振動成分をアンバランスさせコリオリ検出部 4 a、4 b に駆動振動成分を出力させている。

【0024】このアンバランスで発生する駆動振動成分はコリオリ検出部 4 a、4 b で同相信号となるため、検出回路 1 0 の差動合成部 1 0 c によりキャンセルされる。

【0025】図 2 はこの様子を説明するもので、図 2 (a) 通常動作時の回路部 8 の各波形を表したもので、①、②はコリオリ検出部 4 a、4 b に現れた駆動振動に基づく電荷を電圧変換したもので、図 1 の T P 1、T P 2 の信号を表している。

【0026】同じく図 2 (a) の③は前記 2 つの信号の差分で、図 1 の T P 3 の信号を表したもので、前記 2 つの信号がそれぞれ同相であるため、レベルが等しい場合は差分の信号は 0 となる。一方図 2 (a) の④はこれを 90° 位相シフトすると共に増幅した信号で、図 1 の T P 4 の信号を示し、図 2 (a) の⑤はこれを全波整流した波形を示すもので、図 1 の T P 5 の信号を示し、これを平滑した信号レベルは続くレベル判定回路 1 1 b の判定基準を下回っている。

【0027】一方図 2 (b) はコリオリ検出部 4 b (S 2 端子) の断線時を表したもので、②の T P 2 の信号が失われるため差動合成後の波形③ (T P 3) には① (T P 1) の波形がそのまま現れ、それを位相シフタで 90° シフト及び増幅した波形が④ (T P 4) 、これを全波整流した波形が⑤ (T P 5) で、これを平滑した信号レベルは続くレベル判定回路 1 1 b の判定基準を上回るため、センサは外部のコンピュータへフェール信号を出力する。

【0028】この時電極ずれ等により差動合成部 1 0 c でのキャンセルが不十分な際には前記フェール検出部等の電極をトリミングすることにより高精度化を図ることも可能である。

【0029】(実施の形態 2) 図 3 は本発明の実施の形態 2 における角速度センサを示す図である。

【0030】図 3 (a)において 1 は圧電体によって構成され厚み方向に積層されたバイモルフ音叉型角速度センサの振動体で、7 a、7 b はそれぞれの層の分極軸方向を示したもので、2 a、2 b は第 1 励振部、1 2 b は疑似コリオリ振動を誘発させるための中継電極と兼用の第 2 励振部、3 は振動体 1 の振動レベルを検出するためには圧電体に設けられた電極である振動検出部、5 は振動検出部 3 に対向する面に配置された接地電極、4 a、4 b は角速度に応じて生ずるコリオリ力を検出するために圧電体に設けられた電極であるコリオリ検出部を示す。

【0031】次に図 3 (b) は回路部 8 を示し、9 は駆動回路、1 0 はコリオリ検出部 4 a、4 b の電極に生ずる電荷を入力とし角速度の大きさに応じた電圧に変換する検出回路、1 3 は外部トリガー 1 6 により前記第 2 励振部 1 2 b に印加して疑似コリオリ振動を誘発させるための第 2 駆動回路を示す。

【0032】振動体 1 は駆動回路 9 によってその共振周波数で振動する。この時第 1 励振部 2 a、2 b には駆動アンプ 9 d、9 e より逆相の交流信号が印加されている。この第 1 励振部 2 a の電極に印加された駆動電流は第 2 励振部 1 2 a、1 2 b である中継電極を経て第 1 励

振部 2 b の電極に流れ、この電流の X 軸方向成分により駆動振動を引き起こす応力が発生する。

【0033】このセンサに回転角速度が印加されるとコリオリの力が生じその電荷がコリオリ検出部 4 a, 4 b の電極に生じる。このコリオリ検出部 4 a, 4 b の電極に生ずる電荷に生ずる電荷は逆位相となるように配置されているため検出回路 10 の差動合成部 10 c で差動合成され、位相シフター 10 d で 90° 位相をシフトした後に同期検波器 10 e で検波し、その後ローパスフィルタ 10 f で高域遮断をすると共に増幅して角速度信号を出力する。

【0034】ここで第 2 駆動回路 13 は、駆動回路 9 よりの駆動体 1 の駆動振動に基づく振動検出部 3 からの信号をアンプ 13 a への入力とし、それを次段の位相シフタで 90° の位相シフトを行い、駆動振動とは 90° 位相のずれた信号を作り出し、外部トリガー 16 の ON/OFF に基づき第 2 励振部の電極 12 b に印加させていく。

【0035】図 3 (a) はこの疑似コリオリ振動を誘発するために第 2 励振部 12 b に信号が印加された 1 瞬間を示した振動体 1 の電流の流れを示す図であるが、この信号により第 2 励振部 12 b から流れる電流を示したのが 14 a, 14 b であり、電流 14 a により縮みの応力を、電流 14 b により伸びの応力を作り出すことにより疑似コリオリ振動を作り出している。

【0036】次に図 4 はこの様子を信号波形で示した図で、(a) はこの外部トリガー 16 が OFF の通常状態を示し、(b) は外部トリガー 16 が ON の状態を示している。また図 4 (b) における③の信号は振動検出部 3 の信号を 90° 位相シフトさせたもので、前記第 2 励振部 12 b に入力される。これは駆動振動の波形である①に対しても 90° 位相がずれた信号であり、これによりコリオリ振動と同位相の振動を作り出すことが可能となる。

【0037】この疑似コリオリ振動により発生した電荷は 2 つのコリオリ検出部 4 a, 4 b に対して逆相で現れ、差動合成後の波形が⑥に示す通りである。これには前記駆動振動成分も含めて表わしており、これを続く位相シフタ、及び同期検波回路を経て⑦のような波形となる。

【0038】ここで (a) の外部トリガー OFF 時は検波された波形の上下で面積比が等しくなるため、平滑後の DC 波形 (出力 15) は 0 を示すのに対し、(b) の外部トリガー ON 時は検波波形の上下で面積比に差が生じることにより出力 15 には DC オフセットが生まれる。

【0039】このような構成の角速度センサで、センサが使用されるシステムのコントロールユニットの指令により外部トリガーを ON することで振動体 1 に規定の疑似コリオリ振動を発生させることができるために、検出回

路 10 の出力 15 に DC オフセットを発生させることができる。

【0040】これを監視することにより前記信号線の断線はもとより、回路部品の故障による感度変化等についても正常であるか否かを判定することが可能となる。

【0041】更に第 2 駆動回路 13 に振動体 1 の圧電特性や流体抵抗に起因するインピーダンスの温度特性を補正する手段、例えばサーミスタ補正 13 d 等を設けることにより、環境温度の如何に関わらず安定な疑似コリオリ振動を作り出すことができ、故障判定の精度を上げることが可能となる。

【0042】また、更にこの第 2 駆動回路 13 に低周波の発振器と掛け算回路を加え、位相シフタ 13 b の信号を搬送波として前記発振器の信号で振幅変調をかけた信号をスイッチ部 13 c を経て前記第 2 励振部 12 b に印加する構成とすることにより、検出回路 10 の出力 15 に交流信号を発生させることができるとなるため、前記検出回路 10 のローパスフィルタ 10 f の特性を含めた形での診断も可能となる。

【0043】(実施の形態 3) 図 5 は本発明の実施の形態 3 における角速度センサを示す図である。

【0044】実施の形態 2 の中では第 2 励振部 12 b を駆動する信号の源を振動検出部 3 の電荷に基づく信号より得ていたが、本実施の形態 3 ではこれを振動検出部 3 と対向する第 2 振動検出部 17 より得るもので、その他の構成並びに動作原理も実施の形態 2 と同様である。しかしながらこのような構成とすることにより振動体 1 上に設けられた各電極から GND 接続電極を完全に排除することに成功している。

【0045】従って実施の形態 2 に比べてもより高い信頼性を得ることが可能となる。

#### 【0046】

【発明の効果】これらの構成によりコリオリ検出部からの検出回路への入力線の断線検知が可能となり、また外部入力により疑似コリオリ力を発生させることにより回路部を含めたトータルの故障診断が可能となり、車両制御やエアバックシステム等の高度の信頼性が要求されるアプリケーションに対応した角速度センサが提供できる。

#### 【図面の簡単な説明】

【図 1】(a) 本発明の実施の形態 1 における角速度センサの構成図

(b) 同回路部の回路図

【図 2】(a) (b) 本発明の実施の形態 1 における角速度センサの信号波形を説明する図

【図 3】(a) 本発明の実施の形態 2 における角速度センサの構成図

(b) 同回路部の回路図

【図 4】(a) (b) 本発明の実施の形態 2 における角速度センサの信号波形を説明する図

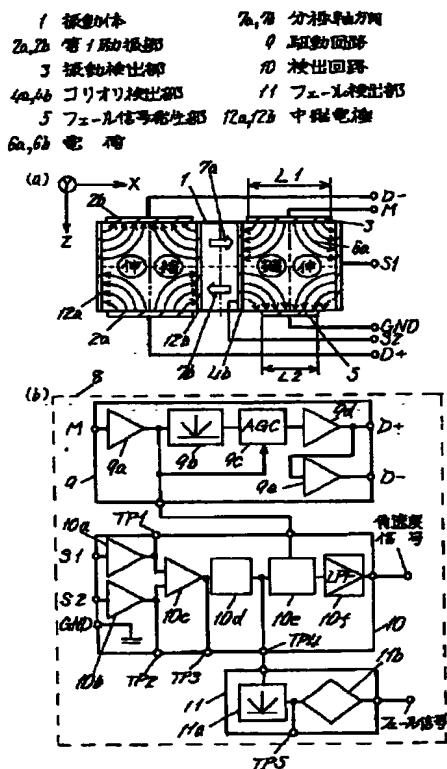
【図5】(a) 本発明の実施の形態3における角速度センサの構成図  
(b) 同回路部の回路図

【符号の説明】

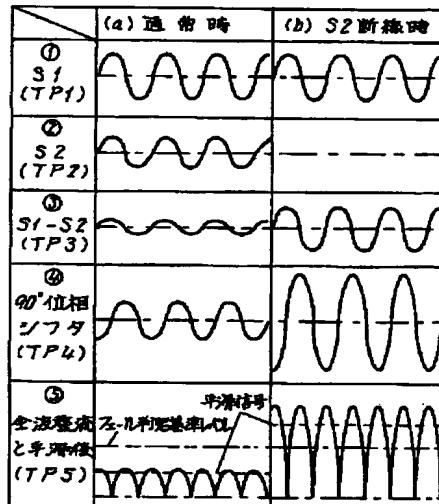
- 1 振動体
- 2 a, 2 b 第1励振部
- 3 振動検出部
- 4 a, 4 b コリオリ検出部
- 5 フェール信号発生部
- 6 a, 6 b 駆動振動に基づく電荷
- 7 a, 7 b 分極軸方向を示す矢印
- 8 回路部
- 9 駆動回路
- 9 a モニタアンプ
- 9 b, 11 a 整流回路
- 9 c AGC
- 9 d, 9 e 駆動アンプ
- 10 検出回路

- 10 a, 10 b センサアンプ
- 10 c 差動合成部
- 10 d, 13 d 位相シフタ
- 10 e 同期検波器
- 10 f ローパスフィルタ
- 11 フェール検出部
- 11 b レベル判定回路
- 12 a 中縦電極
- 12 b 中縦電極兼第2励振部
- 13 第2駆動回路
- 13 a アンプ
- 13 c スイッチ部
- 13 d サーミスター
- 14 a, 14 b 電流方向を示す矢印
- 15 出力 (out)
- 16 外部トリガー
- 17 第2振動検出部

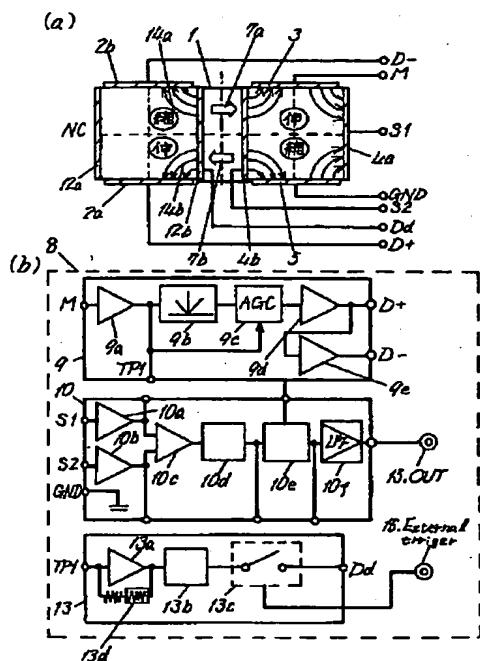
【図1】



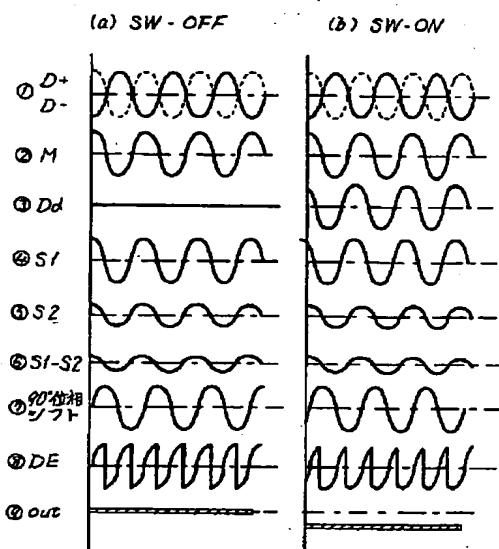
【図2】



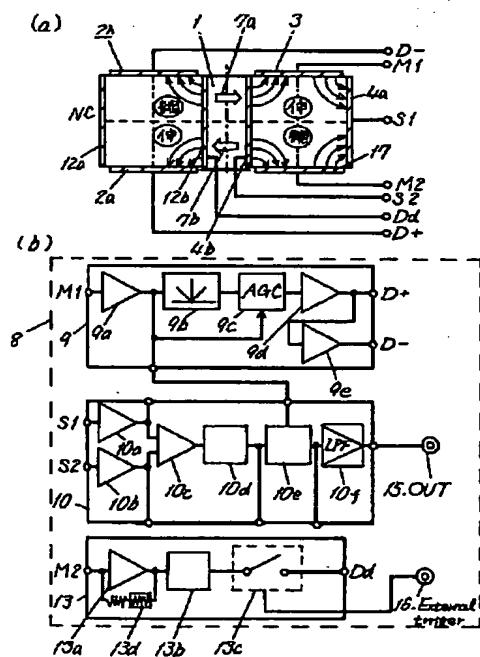
【図3】



【図4】



【図5】



THIS PAGE BLANK (use if u  
want to add a page)